

ترسیون خطی

linear model

برنامه هر ترسیون خطی از نوع $lm()$ است:

$lm(\text{formula}, \text{data}, \dots)$

: دل ترسیونی است که می خواهد داده ها بازسنج دهم . به عنوان مدل بحث است
که میتوانیم نه دادن X_1, X_2 متغیرهای توصیفی را مقایسه کنیم

: معرف جمله داده های است که متغیرها در آن قرار دارند.

دل: محیط داده های Highway1 موجود در R را در نظر بگیرید :

> Highway1

> head(Highway1) → خبر سه اول محیط داده را مشاهده کنید

: نرخ فوت و مبتذل ۱۹۷۳ در ایالت سینوپا آمریکا در هر سیلون چهل جاده

: مدل نهاده به بین len

: توسط تعداد تراست روزانه به ۱۰۰۰

: سینه خسون های تعدادی خود را

: تعداد سینال های راهنمایی خاده

: تعداد سیاست

: زیبایی سه نه جاده

: تعداد لاین های جاده

: accept

: تعداد تسبیبات نوع آزاد راه رسمی

: عرض لاین ها

: نوع جاده

> mymodel = lm(rate ~ accept + sline + len + shld, Highway1)

> my model # or print(my model)

دلخواه دارند و همچنان می‌توانند بررسی کرد.

$$\hat{Y}_i = 9.17574 + 0.10156 \text{ acpt;} + 0.09808 \text{ shm;} - 0.07817 \text{ den;} \\ - 0.01099 \text{ shlab.}$$

> summary (my model)

خلاصه این تابع جزوی مدل است و آن را منع از تغییر مدل، همچنان می‌تواند بررسی کرد،
با درآمد سیاستگذاری می‌تواند بازیابی تریسی خود را محقق کند.

: ANOVA جدول $F \approx 17.8$, $R^2_{\text{adj}} = R^2, \sqrt{MSE}$

$$Y = X \beta + \epsilon \quad \leftarrow Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_{i1} + \dots + \beta_k x_{ik} + \epsilon_i \quad i=1, \dots, n$$

$$Y = \begin{bmatrix} Y_1 \\ \vdots \\ Y_n \end{bmatrix}, \quad X = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & \dots & x_{1k} \end{bmatrix}, \quad \beta = \begin{bmatrix} \beta_0 \\ \vdots \\ \beta_k \end{bmatrix}$$

$$F = \frac{SSR/k}{MSE}$$

$$\hat{\beta} = (X'X)^{-1}X'Y \quad V(\hat{\beta}) = \sigma^2 (X'X)^{-1} = \sigma^2 C$$

$$F > F_{1-\alpha}(k, n-k) \Rightarrow H_0$$

$$V(\hat{\beta}_j) = \sigma^2 C_{jj}, \quad \widehat{V(\hat{\beta}_j)} = MSE C_{jj}$$

$$\begin{cases} H_0: \beta_1 = \dots = \beta_k = 0 \\ H_1: \text{one or more } \beta_j \neq 0 \end{cases}$$

$$\text{cor}(\hat{\beta}_j, \hat{\beta}_r) = C_{jr} \rightarrow \widehat{\text{cor}(\hat{\beta}_j, \hat{\beta}_r)} = MSE C_{jr}$$

$$R^2 = \frac{SSR}{SSY} = 1 - \frac{SSE}{SSY} \quad MSE = \frac{SSE}{n-p} \quad R^2_{\text{adj}} = 1 - \frac{MSB}{MSY} \\ = 1 - \frac{SSE/n-p}{SSY/n-1}$$

$$\hat{\beta}_0$$

$$\sqrt{MSE C_{00}}$$

$$T = \frac{\hat{\beta}_0 - \beta_0}{\sqrt{MSE C_{00}}}$$

$$p\text{-value} = P(|T| > |T_0|)$$

$$\hat{\beta}_1$$

$$\sqrt{MSE C_{11}}$$

$$T = \frac{\hat{\beta}_1 - \beta_1}{\sqrt{MSE C_{11}}}$$

$$p\text{-value} = P(|T| > |T_1|)$$

$$\vdots$$

$$\vdots$$

$$\text{متغیرهای میاب تریسی خود را می‌توانند} \quad \begin{cases} H_0: \beta_1 = 0 \\ H_1: \beta_1 \neq 0 \end{cases}$$

* آنرا H_0 را می‌توانیم به شکل X_j در تغییرات معناداری داشت.

$$T^2 = F = \frac{\hat{\beta}_1^2}{MSE}$$

$$p\text{-value} = P(F > F_0)$$

> anova(mymodel)

مقدار خودکاری مدل است با این ترتیب R^2 را می‌توان کارهای F را می‌توان کارهای R^{2adj} را کنترل نیز نمود.

مقدار SSY، SSE و SSR را می‌توان کارهای اینها را بسط نمود:

> SSE = anova(mymodel)["Residuals", "Sum Sq"]

> n = length(Highway1\$rate)

> SSY = t(Highway1\$rate) * * Highway1\$rate - n *

> SSR = SSY - SSE $(\text{mean}(\text{Highway1$rate}))^2$

متغیرهای $\hat{\beta}_j$ ، $t_{\hat{\beta}_j}$ و $\hat{\epsilon}_j$ را می‌توان کارهای $\hat{\beta}_j$ را در نظر گرفت:

> mymodel & fitted.values # or fitted.values(mymodel) or
fitted(mymodel)

> mymodel & residuals # or residuals(mymodel) or
resid(mymodel)

> mymodel & coefficients # or coefficients(mymodel)

برای بررسی این داده های فرآیند رگرسیون:

> confint(mymodel, level = 0.9)

$$\hat{\beta}_j \pm t_{n-p} \sqrt{MSE C_{jj}}$$

> vcov(mymodel)

رسم خط و مکانیزم دارند:

در مدل مدل مکانیزم لغزشی با درستیر قصی با آن حالت این مکانیزم دارند.

برای درستیر مکانیزم لغزشی در مدل مکانیزم دارند.

> mymodel1 = lm(rate ~ acpts, Highway1)

چن:

> plot(Highway1\$acpts, Highway1\$rate)

> abline(mymodel1, col = "red", lwd = 2.)

دل: ابتدا یک reg, car دوست نهادیم

> library(car)

> scatter3d(Highway1\$rate ~ Highway1\$acpt + Highway1\$slim,

آمر توییم تقویت چیزی را می‌داند. $\left\{ \begin{array}{l} \text{revolutions} = 3, \text{speed} = 0.5 \\ \text{grid} = F \end{array} \right.$

چنانچه نجاتیم از های سعیدی را بگیرد و میرودار، به عنوان مقید کننده سل انتخابیم:

> mymodel2 = lm(rate ~ ., Highway1)

> mymodel2
وابی تقدیسی رشته ای و تغیرهای آن نه تنفسی است.

آنچه نجاتیم را بین عبارت از زیر بازیم:

> mymodel3 = lm(rate ~ acpt + slim + len + shld - 1,

> mymodel3
Highway1)

نه درست عوامل اینان باشیم سایه باش و مداخل پیشی
باشیم نظر داشیم:

> predict(mymodel, newdata = list(acpt = 4.5, slim = 50, lens = 6
, shld = 11), interval = "confidence", level = 0.95)

نه عوامل اینان باش

$$\hat{y}_0 \pm t(n-p) \sqrt{MSE \left(\frac{1}{n} + \frac{\bar{x}_0'(X'X)^{-1} \bar{x}_0}{S_{xx}} \right)} \quad \bar{x}_0 = \begin{bmatrix} 1 \\ x_{01} \\ \vdots \\ x_{0k} \end{bmatrix}$$

> predict(

\Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow
 \Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow , interval = "prediction", level = 0.95)
نه عوامل اینان باش

$$\hat{y}_0 \pm t(n-p) \sqrt{MSE \left(1 + \frac{1}{n} + \bar{x}_0'(X'X)^{-1} \bar{x}_0 \right)}$$

جیکے سل تریننگ میں سالنے والوں نے خود اپنے مذہب رائیز کر دی

> n = nrow(Highway1)
> minb = predict(lm(rate ~ acpt, Highway1), interval = "confidence", level = 0.95)
> myf1b = minb[1:n]
> mylwr1 = minb[(n+1):(2*n)]
> myupr1 = minb[(2*n+1):(3*n)]

اپنیں اسی list کو لے کر atomic کر رکھا جائے اور minb لیوں کے مقابلہ میں اسے myf1b کے طور پر دیکھو۔

> p1nb = predict(lm(rate ~ acpt, Highway1), interval = "prediction", level = 0.95)
> myf1p = p1nb[1:n]
> mylwr2 = p1nb[(n+1):(2*n)]
> myupr2 = p1nb[(2*n+1):(3*n)]

> X = Highway1\$acpt; Y = Highway1\$rate

> plot(X, Y) ~~پرکمزی~~ → خود اپنے

{ & }
> lines(sort(X), myf1b[order(X)], col = 'black', lwd = 2)
> lines(sort(X), mylwr1[order(X)], col = 'blue', lwd = 2, lty = 2)
> lines(sort(X), myupr1[order(X)], col = 'blue', lwd = 2, lty = 2)

>

>

>

}

myf1b
mylwr1
myupr1

کسرا خود کو ایسا لے لیں

ایسا رسم قابل پڑھنے